MIO-Achsco, Positioniersteuerung für DC-Motoren (2-Achsen) und für EC-Motoren (1-Achse), 24V bis 48V / 5A.



- **Kompakter Achscontroller inklusive Endstufe für DC- oder EC-Motoren.**
- **Verwendbar als Zweiachscontroller für DC-Motoren oder als Einachscontroller für EC-Motoren.**
- **Spannungsversorgung Logik: 24VDC, Leistung: 24VDC bis 48VDC**
- **Schnittstellen: USB 2.0, CAN, RS485, JTAG**
- **Eingänge: 4 Endschalter 24V; 2 Encoder (Differenzsignale), wahlweise auch als Hallsensoreingänge zur Kommutierung**
- **Punkt-zu-Punkt Positionierbetrieb**
- **Max. Ausgangsstrom: DC-Motor-Einachs = 10A, DC-Motor-Zweiachs = 5A / Achse EC-Motor = 5A**
- **Gehäuse: Hutschiene, Open Frame**

MIO-Achsco ist eine universelle Positioniersteuerung für bis zu 2 Achsen.
Sowohl 2 DC-Motoren oder auch 1 EC-Motor können damit betrieben werden.

Das System bildet mit einem Encoder oder Wegmesssystem eine geschlossene Regelschleife für Position und Geschwindigkeit.

Für den Betrieb eines EC-Motors wird zusätzlich an einem der Encodereingänge ein Kommutierungssystem mit 3 Hallsensoren angeschlossen.
Über eine CAN-Bus-Vernetzung können bis zu 32 Einheiten gemeinsam betrieben werden.

Die Auflösung für Geschwindigkeit, Position und Beschleunigung beträgt 32 Bit.

Der Punkt-zu-Punkt Positionierbetrieb wird mit einem dreieckigen oder trapezförmigen Geschwindigkeitsprofil durchgeführt.

Die Logikversorgung erfolgt mit 24VDC. Der Leistungsteil kann mit 24VDC bis 48VDC versorgt werden.

Der maximale Phasenstrom beträgt 5A.

Die Steuerung enthält 4 SPS-Eingänge, die als Endschalter oder als frei verwendbare Eingänge genutzt werden.

Über eine USB-Schnittstelle wird die 1-Achs-Steuerung mit einem PC bedient und parametriert.

Technische Daten MIO-Achsco-Positioniersteuerung:

Betriebsarten:	2 DC-Motoren oder 1 EC-Motor: Closed-Loop • Positionierbetrieb, • Drehzahlregelung, • Drehmomentregelung
Art der Motoren:	• DC-Motoren • EC-Motoren
Spannungsversorgung:	Logik: 24VDC Leistung: 24 bis 48VDC
Maximaler Motorstrom / Phase:	DC-Motor: 5A (2-Achsen) DC-Motor: 10A (1-Achse, parallel geschaltet) EC-Motor: 5 A
Maximalleistung:	480 W
Leistungsendstufe:	Integrierte Leistungsendstufe, 2 x Full-Bridge mit thermischem Überlast-schutz, Überstromschutz
Anschlüsse:	Phoenix COMBICON Grundgehäuse MCV 1,5/6-G-3,81 und MCV 1,5/8-G-3,81 für • Betriebsspannung: 1 x 6 polig • Motorphasen: 1 x 6 polig • Encoder: 2 x 8 polig • Eingänge: 1 x 6 und 1 x 8 polig
Schnittstellen:	• USB 2.0 full-speed, Bauform B • CAN, galvanisch getrennt • RS485 • JTAG
Eingänge:	• 4 Endschalter, SPS (24V) • 2 Encoder, 5V, Line-Driver oder TTL,
Optische Anzeige:	15 x Status-LED
Abmessungen L x B x H: Hutschienenghäuse: Open Frame:	 132 x 140 x 64 mm 129 x 122 x 35 mm
Betriebstemperatur:	0 ... +50 °C
Lagertemperatur:	-40 ... +85 °C